



LEGGERO ED ECONOMICO CON AUTOAPPRENDIMENTO E SISTEMA PTP

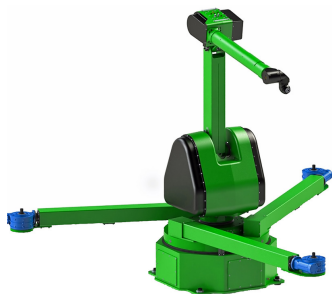
Robot antropomorfo con sei gradi di libertà adatto alle verniciature in linea con sistemi di trasporto aereo o a pavimento. La sua caratteristica principale risiede nell'estrema flessibilità e nell'ottimo bilanciamento pneumatico. Questo robot è ideale per la programmazione ad autoapprendimento e al sistema punto a punto. La sua capacità di carico è di 3 Kg. Nella sua versione giostra (GR 630 G) a due, tre o quattro bracci, permette di eseguire la programmazione in maniera molto agevole. I bracci sono provvisti di gruppo di rotazione sincronizzato con il robot, e possono essere predisposti in base alle diverse esigenze. I pezzi vengono caricati manualmente o in automatico in zona sicura, la giostra provvede quindi al posizionamento del prodotto nella parte frontale per la lavorazione e al termine lo riporta in zona di scarico. La rotazione della giostra avviene per mezzo di asse controllato con regolazione della velocità programmabile.

- ECONOMICO
- AUTOAPPRENDIMENTO
- SISTEMA PUNTO A PUNTO
- FACILE MANUTENZIONE
- VERSIONE GIOSTRA

LIGHTWEIGHT AND ECONOMICAL WITH SELF-LEARNING AND PTP SYSTEM

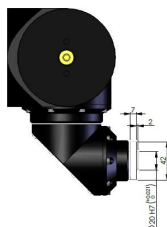
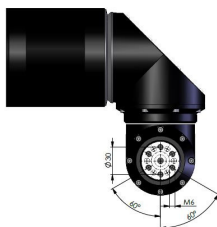
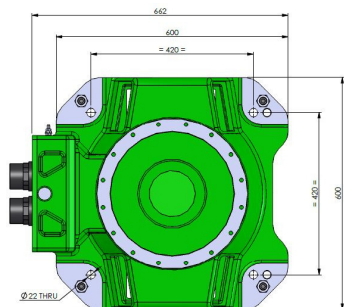
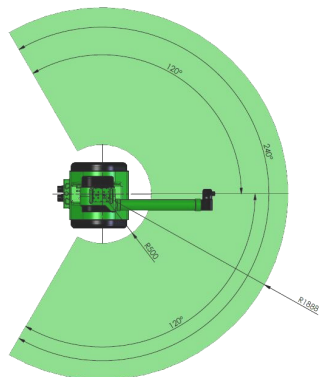
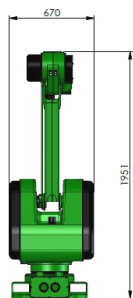
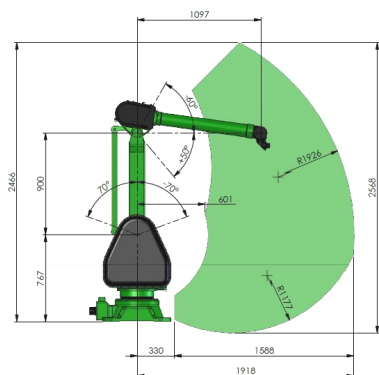
Anthropomorphic robot with six degrees of freedom suitable for painting lines with air or floor transportation. Extreme flexibility and excellent pneumatic balance are its main features. This robot is ideal for self-learning and point-to-point programming. The payload is 3 kg. The carousel version (GR 630 G) with two, three or four arms, is really easy to program. Arms are provided with a rotation unit synchronized with the robot and they can be adjusted accordingly to the different working needs. Pieces are loaded manually or automatically in a safe area. The carousel operates the product positioning to the front side for processing, then bringing it back to the unloading area. Carousel rotation is performed by a controlled axis with adjustable speed control.

- ECONOMIC
- SELF-LEARNING
- POINT-TO-POINT SYSTEM
- EASY MAINTENANCE
- CAROUSEL VERSION



www.cmarobotics.com





DATI TECNICI

| Robot model | | GR630ST | Driving power | Motor Total Power | AC Brushless |
|------------------------|----|-------------------|----------------------------|----------------------------|-------------------|
| Payload | | 3 kg | Brake | 3kW | |
| Axis | | 6 | Position repeat accuracy | 400V | |
| Range of motion | J1 | +/-120° | Max. working radius | J2-J6 | |
| | J2 | +/-70° | Weight | Optional | |
| | J3 | +60°/-50° | AteX | Robot IP-Class | IP65 |
| | J4 | +/-360° | Robot IP-Class | Cabinet IP-Class | IP52 |
| | J5 | +/-360° | Installation | Operating temperature | Floor/Ceiling |
| | J6 | +/-360° | Storage temperature | At least 7 bar (0.8MPa) | 0°C/+40°C |
| Max. Speed | J1 | 120°/s | Air supply (Pressure) | > 50 Nl/min. | 0°C/+55°C |
| | J2 | 120°/s | Air (Flow) | <5µm | |
| | J3 | 120°/s | Air precision requirements | Robot control box size | L700*H1100*D500mm |
| | J4 | 540°/s | Robot control box weight | 160kg | |
| | J5 | 540°/s | AEX control box weight | 15kg | |
| | J6 | 540°/s | | | |
| Wrist allowable torque | J4 | 13.5 Nm | | | |
| | J5 | 11 Nm | | | |
| | J6 | 7 Nm | | | |
| ATEX control box size | | L400*H500*D210 mm | | | |